

⑬ Int. Cl.<sup>4</sup>

識別記号

庁内整理番号

⑭ 公開 昭和63年(1988)8月18日

G 01 B 21/00  
7/00A-7625-2F  
B-8505-2F  
E-8505-2F

審査請求 未請求 (全3頁)

⑮ 考案の名称 移動体における変位検出装置

⑯ 実 願 昭62-18009

⑰ 出 願 昭62(1987)2月10日

⑱ 考 案 者 新 谷 勉 三重県伊勢市竹ヶ鼻町100番地 神鋼電機株式会社伊勢工場内

⑲ 考 案 者 田 中 滋 三重県伊勢市竹ヶ鼻町100番地 神鋼電機株式会社伊勢工場内

⑳ 出 願 人 神鋼電機株式会社 東京都中央区日本橋3丁目12番2号

㉑ 代 理 人 弁理士 志賀 正武 外2名

## ㉒ 実用新案登録請求の範囲

移動体に取付けられ、下面が該移動体の移動方向に対して下向きの一定角度を有する傾斜面に形成されると共に、上面が前記移動体の移動方向に対して上向きの一定角度を有する傾斜面に形成された被検出部材と、

前記被検出部材の前記下側傾斜面と対向配置され、前記下側傾斜面までの距離を検出する第1の検出手段と、

前記第1の検出手段と同一軸線上に位置すると共に前記被検出部材の前記上側傾斜面と対向配置され、前記上側傾斜面までの距離を検出する第2の検出手段と、

前記第1及び第2の検出手段の各出力を加算する加算手段と、

前記加算手段の出力に基づき前記移動体の停止位置からの移動方向の変位を求める変位検出手段

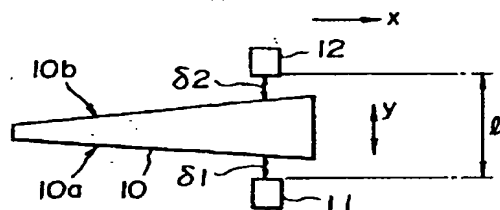
とを具備してなる移動体における変位検出装置。

## 図面の簡単な説明

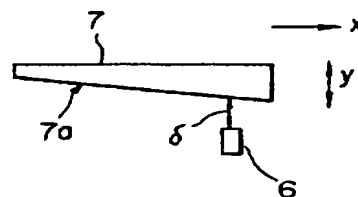
第1図は本考案の一実施例の構成を示すブロック図、第2図は本実施例による渦電流式ギャップセンサの配設状態を示す側面図、第3図イ、ロは本実施例の動作を説明するための特性図、第4図は従来構成を示すブロック図、第5図は従来の渦電流式ギャップセンサの配設状態を示す側面図、第6図イ、ロは従来の動作を説明するための特性図である。

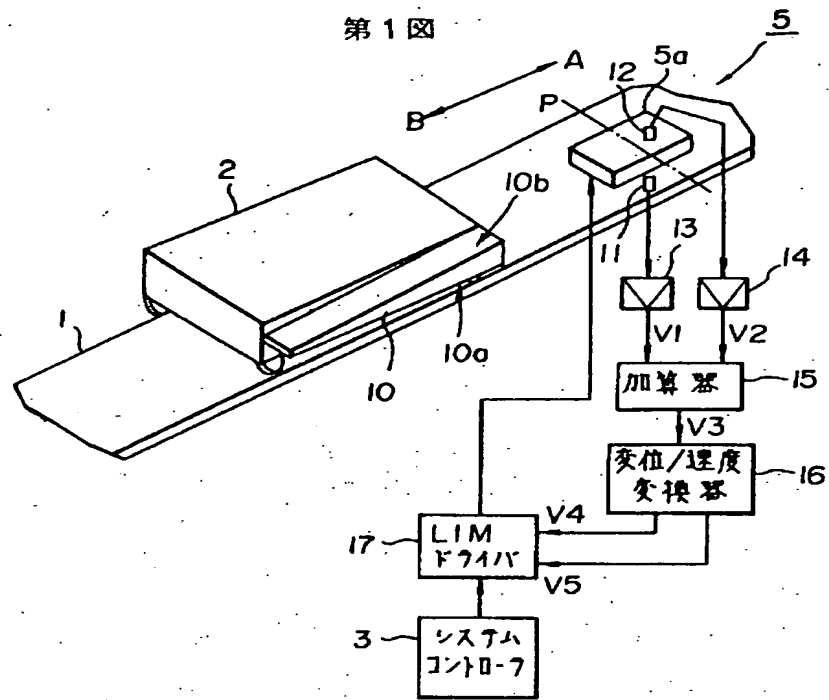
2……搬送台車(移動体)、10……センサ・パン(被検出部材)、11……渦電流式ギャップセンサ(第1の検出手段)、12……渦電流式ギャップセンサ(第2の検出手段)、15……加算器(加算手段)、16……変位/速度変換器(変位検出手段)。

第2図

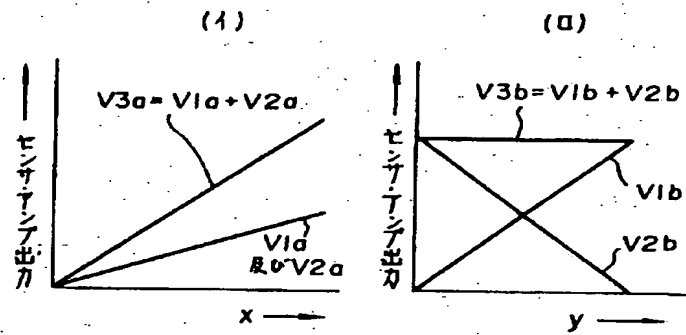


第5図

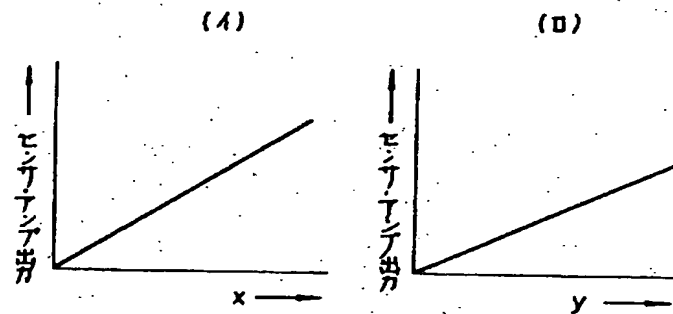




第3図



第6図



第4図

